DXシリーズ

関 連 情 報

技術資料 ……H-1
インフォメーション……I-1

アブソリュートエンコーダ搭載ACサーボモーター

DXシリーズ

NEW

ワイドなバリエーションを誇る高性能・ハイパワー・コンパクトのサーボモーターと、位置決め機能内蔵タイプとパルス列入力タイプの2種類のサーボアンプから選択できる**DX**シリーズ。自在な制御を可能にするさまざまな機能とワイドなバリエーションでお客様の幅広いご要望にお応えします。

■特徴

サーボモーター／サーボアンプのベストマッチをセットでお届けします。

サーボモーターには標準モーターに加え、ハイパワーのギヤ付モーターもご用意。それぞれに上下駆動に最適な電磁ブレーキ付モーターもそろえています。位置決め機能内蔵タイプとパルス列入力タイプ、2種類のサーボアンプと必要に合わせて組み合わせは自由自在。トータル72機種の豊富なバリエーションから最適のセットをお選びいただけます。

サーボモーター

※モーターとギヤの組み付けはお客様での組み付けになります。

高速
高精度

標準モーター
50W～1.5kW

上下駆動

電磁ブレーキ付モーター
50W～1.5kW

大慣性
ハイパワー

ギヤ付モーター
200W～750W （減速比は1/9、1/25の2種類）

トータル72機種

用途に合わせて自由選択

サーボアンプ

パルス発振機能内蔵
最大99点の位置決めが可能
省配線・省スペース

位置決め機能内蔵タイプ
（**L**タイプ）

自由な制御に最適

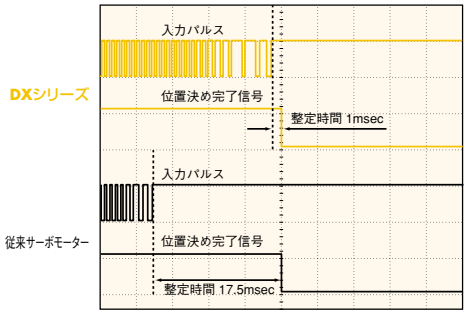
パルス列入力タイプ
（**V**タイプ）

特徴 D-6 | システム構成 D-10 | 価格 D-11

●速度周波数応答　600Hz

速度周波数応答600Hzで、整定時間1msの制御を実現します。また、最高回転速度5000r/min（定格回転速度3000r/min ）まで高速化しています。

◇従来品との比較

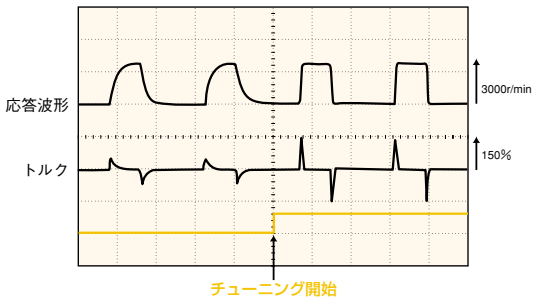


●リアルタイムオートチューニング

リアルタイムオートチューニング機能により、慣性負荷の変動に合わせて自動的にゲインを調整しますので、設備立ち上げに必要な難しい初期設定をせずにすぐに運転できます。

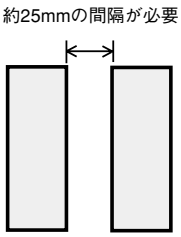
●リアルタイムオートチューニングはローター慣性モーメントの30倍以下を推奨します。

●下図は比較用に途中からチューニングをONにしたイメージ波形です。



●密着取り付けで省スペース

DXシリーズ



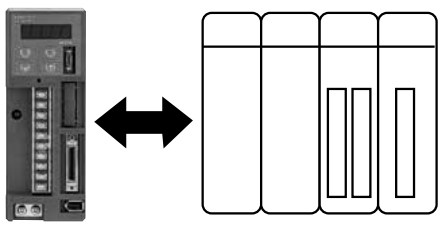
通常サーボアンプ

DX シリーズサーボアンプは完全密着での取り付けが可能です。省スペース化に貢献します。
（完全密着では80%定格になります。5mm 以上の間隔を空ければ運転頻度に制限はなくなります。）

●I/O は自由な割り付けが可能

必要なI/O を自由に割り付けることができます。

位置決め機能内蔵タイプ：入力13 点／出力10 点
パルス列入力タイプ：入力8 点／出力5 点



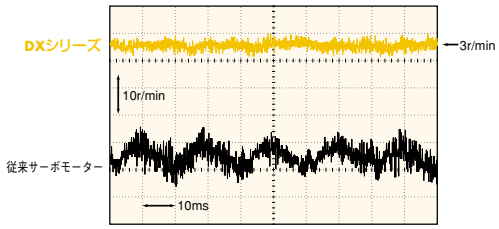
DXシリーズ
サーボアンプ

プログラマブル
コントローラ

●低速でもスムースな運転

16bit アブソリュートエンコーダの採用で、低速領域での低振動化を実現しました。従来のサーボモーターに比べ、低速域でのフラッタ特性が大幅に改善されました。低速での滑らかな運転が必要な用途に最適です。

◇従来品との比較



●エンコーダ電池寿命7年を実現

オプション電池は約7 年の長寿命。メンテナンスの手間が大幅に削減できます。エンコーダ部にはスーパーキャパシタを搭載していますので、モーターとアンプを分離しても、約1 時間位置データを保持できます。

●オプション電池使用時：1 日8 時間通電、16 時間バックアップでの仕様です。

●瞬時最大トルク 450%

1 サイズ上のサーボアンプを使用すると、瞬時最大トルクが450%までアップできます。
（例：200W モーター／400W 用サーボアンプの組み合わせ→瞬時最大トルク450%）

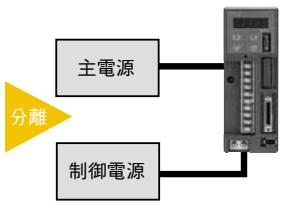
●ただし､1kWモーター／1.5kW用サーボアンプの組み合わせでは瞬時最大トルクは400%アップとなります｡また､単相100V入力および50W､100Wモーターは除きます｡

400Wサーボアンプ

200Wサーボモーター

●主電源と制御電源の分離可能

主電源とは別に、制御電源入力用の端子を設けています。それぞれ別々に供給することができます。

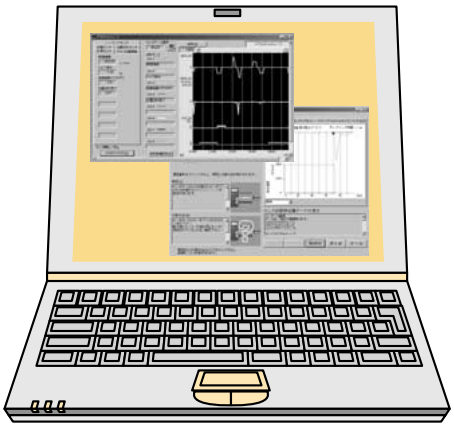


制御用電源入力端子に電源を供給することで、サーボモーターに電力を供給せずに、サーボアンプのメンテンナンスをおこなうことができます。
（制御用電源入力用コネクタキットで電源を供給します。制御電源入力用の端子はサーボアンプ底面に設けてあります。）

●各機能については、D-25ページの「パラメーター覧」をご覧ください。

●サーボ支援ソフト

DXシリーズをさらに使いやすくするサーボシステム支援ソフトをオプションで用意しています。
DXシリーズの機能設定を支援します。



簡単選定
簡単セットアップ
簡単試運転
簡単保守

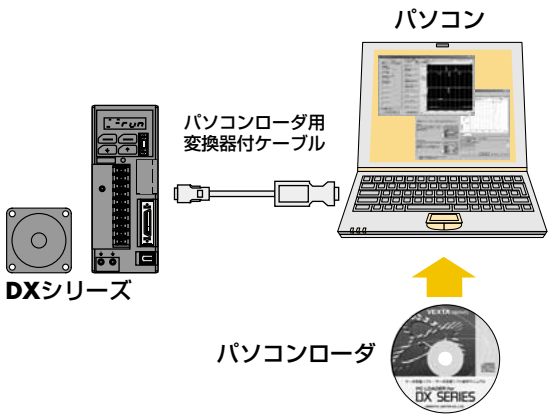
パソコンローダ**WSL-PCDX**

	パソコンローダ**WSL-PCDX**
基本ソフトウェア	Microsoft® Windows®95 Service Pack1以降 Microsoft® Windows NT® Workstation 4.0 Service Pack4以降
コンピュータ本体	基本ソフトウェアに対応し、Pentium 133MHz以上を搭載したパーソナルコンピュータ
メモリ	32MB以上 （他のアプリケーションとの同時起動や、WindowsNT使用の場合は、さらに必要な場合あり）
ハードディスク	40Mバイト以上のハードディスクドライブ空き容量（80Mバイト以上を推奨） Adobe Acrobat Readerをインストールする場合は、別途約15Mバイト必要
ディスク装置	CD-ROMドライブ
ポインティングデバイス	基本ソフトウェア、コンピュータ本体に対応したもの
ディスプレイ	基本ソフトウェア、コンピュータ本体に対応したもの SVGA（800×600）以上の高解像度ディスプレイ
シリアルインターフェース	RS-232C通信ポート（Dsub 9ピン（オス）コネクタ）
通信ケーブル	パソコンローダ用変換器付ケーブルNP4H-CNV（別売）

Windows、Windows NTは、米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における登録商標です。
Pentiumは、インテル社の登録商標です。

【主な機能】
- トレース機能
- I/Oモニタ機能
- パラメータ編集機能
- サーボシステム故障診断機能

パソコンローダシステム構成

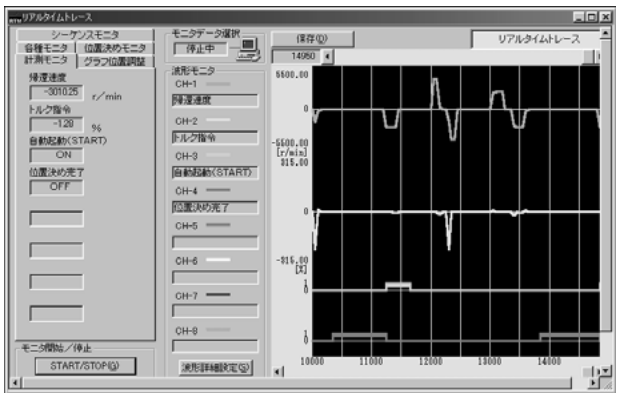


[トレース機能]

速度、トルクなどの波形をグラフィック表示します。

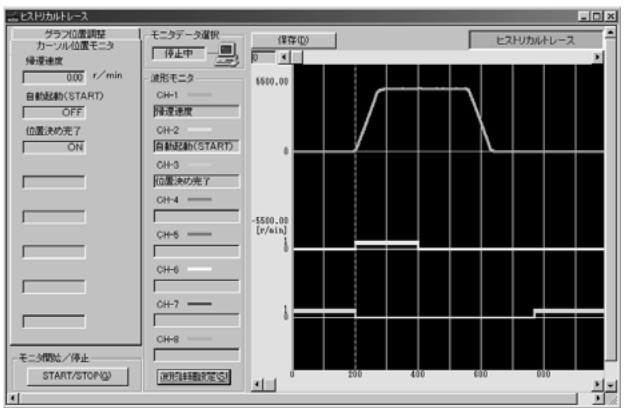
◇リアルタイムトレース

波形を連続でモニタできます。



◇ヒストリカルトレース

リアルタイムトレースより短時間の詳細波形を取得できます。



特徴 D-6 | システム構成 D-10 | 価格 D-11

[I/O モニタ機能・ツールバー]

制御入出力信号のON ／OFF を確認できます。

◇I/O モニタ機能

制御入出力信号のON ／OFF をグラフィック表示できます。各端子に割り当てた信号（機能）もそのまま表示されます。

◇ツールバー

主要な操作はツールボタンで選択可能。コピー／貼り付けなどの操作も簡単です。

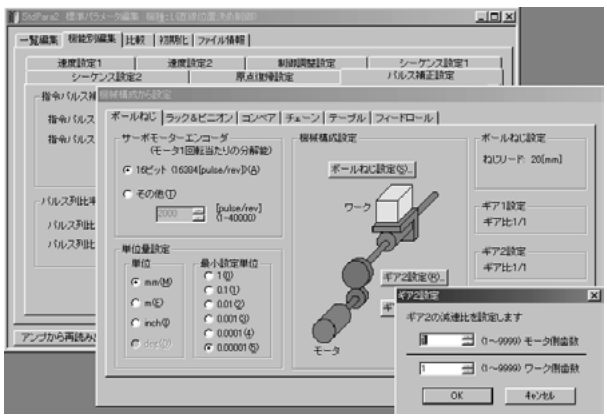
[パラメータ編集機能]

各種パラメータの編集がおこなえます。

●パラメータ編集の詳細についてはD-25ページをご覧ください。

◇機能別編集

パラメータ番号と無関係に、機能別に編集できます。編集するグループをタブで選択して編集します。



◇一覧編集

パラメータ番号順に一覧で編集できます。パラメータの設定内容をサブ画面で表示することも可能です。

[サーボシステム故障診断機能]

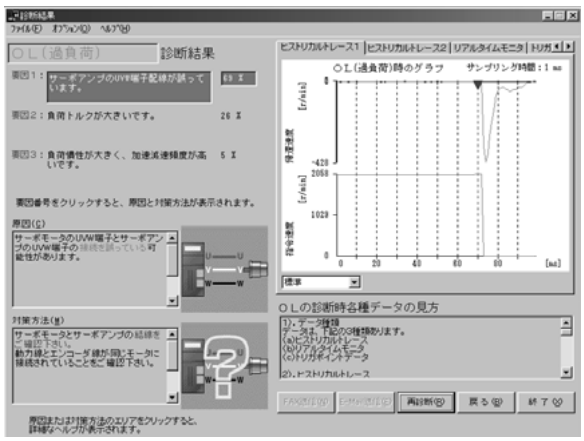
サーボアンプがアラームを検出したとき、そのアラームが発生した推定原因を表示します。

◇故障診断（アラーム無）

自動運転で動かない、などのトラブル時の推定原因を表示します。制御入出力信号の赤い表示がすべて緑色に変化すると自動運転可能です。

◇故障診断（アラーム有）

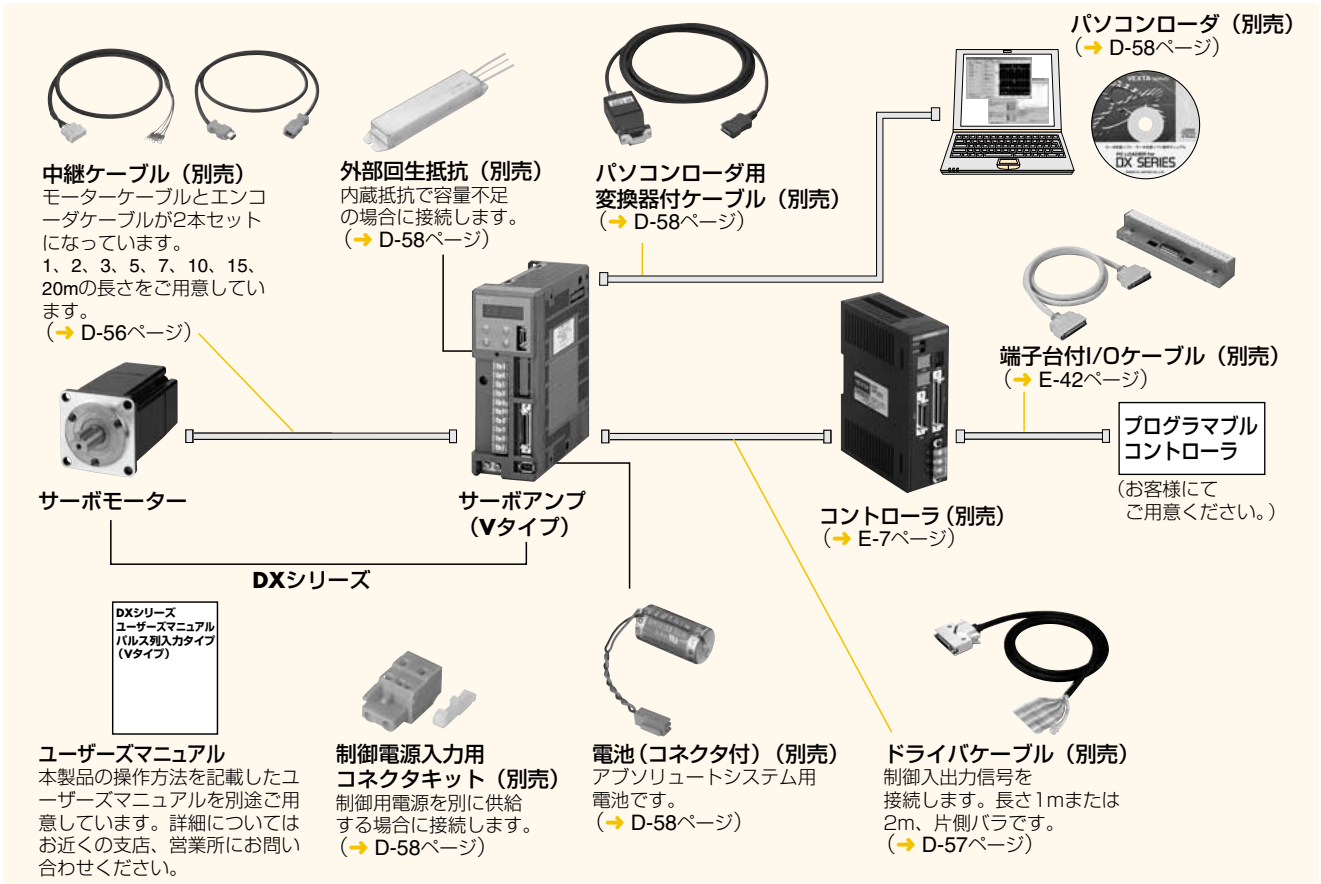
アラーム検出時に、そのアラームが発生した推定原因を表示します。アラーム検出時の情報はサーボアンプで記録しています。



仕様・特性 D-12 | 外形図 D-17 | 接続 D-22 | 組み合わせ一覧 D-28

■システム構成

サーボアンプ：**V**タイプ、コントローラ： **EMP2000**シリーズをご使用の場合の1軸システム構成例です。



●システム構成価格例

（本体）　（別売）

DXシリーズ パルス列入力タイプ（Vタイプ）	中継ケーブル（3m）
DX220A	CC03SDF
178,000円	25,500円

※中継ケーブルはモーターとアンプを接続する際に必要です。

＋

（別売）

コントローラ	ドライバケーブル（1m）	制御電源入力用コネクタキット	外部回生抵抗	電池
EMP2001-V1	CC36D1-1	WSK-L02P	WSR-401	WSB-S
76,000円	8,600円	2,800円	7,000円	3,600円
◎	◎	○	○	○

パソコンローダ（CD-ROM）	パソコンローダ用変換器付ケーブル	端子台付I/Oケーブル	ユーザーズマニュアル パルス列入力タイプ（Vタイプ）
WSL-PCDX	NP4H-CNV	CC01EMP1T	—
60,000円	52,000円	16,000円	—
○	○	○	○

◎：このシステムで駆動する際に必要です。　○：必要に応じてお選びください。当社にてご用意できます。

●上記システム構成は一例です。他の組み合わせもございます。
●制御入出力信号用のコネクタは付属されていません。ドライバケーブルまたはドライバケーブル用コネクタキットをお客様の使い方によってどちらかをお選びください。
●位置決め機能内蔵タイプ（**L**タイプ）は、コントローラは必要ありません。

■品名の見方

DX 4 75 S M D - 25

- **DXシリーズ**
- **モーター取付角寸法**
  0：40mm
  2：60mm
  4：80mm
  6：100mm
- **出力**
  5　：50W
  10　：100W
  20　：200W
  40　：400W
  75　：750W
  100：1kW
  150：1.5kW
- **電源入力**
  A：単相100V-115V
  S：三相200V-230V
- **M**：電磁ブレーキ付
  なし：電磁ブレーキ無
- **サーボアンプの種類**
  D　：位置決め機能内蔵タイプ
  なし：パルス列入力タイプ
- **減速比**
  （ギヤ付モーターのみ）

■種類と価格

●位置決め機能内蔵タイプ（Lタイプ）

タイプ	電源入力	出力	品名	定価
標準	単相 100V-115V	50W	**DX05AD**	174,800円
		100W	**DX010AD**	180,200円
		200W	**DX220AD**	200,000円
	三相 200V-230V	50W	**DX05SD**	174,800円
		100W	**DX010SD**	180,200円
		200W	**DX220SD**	187,000円
		400W	**DX240SD**	210,800円
		750W	**DX475SD**	256,000円
		1000W	**DX6100SD**	313,000円
		1500W	**DX6150SD**	372,000円
標準 電磁ブレーキ付	単相 100V-115V	50W	**DX05AMD**	192,000円
		100W	**DX010AMD**	197,800円
		200W	**DX220AMD**	221,200円
	三相 200V-230V	50W	**DX05SMD**	192,000円
		100W	**DX010SMD**	197,800円
		200W	**DX220SMD**	208,200円
		400W	**DX240SMD**	233,400円
		750W	**DX475SMD**	284,000円
		1000W	**DX6100SMD**	361,000円
		1500W	**DX6150SMD**	428,000円
ギヤ付	単相 100V-115V	200W	**DX220AD-9**	280,000円
			DX220AD-25	289,800円
	三相 200V-230V	200W	**DX220SD-9**	267,000円
			DX220SD-25	276,800円
		400W	**DX240SD-9**	293,000円
			DX240SD-25	302,800円
		750W	**DX475SD-9**	344,800円
			DX475SD-25	354,600円
ギヤ付 電磁ブレーキ付	単相 100V-115V	200W	**DX220AMD-9**	301,200円
			DX220AMD-25	311,000円
	三相 200V-230V	200W	**DX220SMD-9**	288,200円
			DX220SMD-25	298,000円
		400W	**DX240SMD-9**	315,600円
			DX240SMD-25	325,400円
		750W	**DX475SMD-9**	372,800円
			DX475SMD-25	382,600円

●パルス列入力タイプ（Vタイプ）

タイプ	電源入力	出力	品名	定価
標準	単相 100V-115V	50W	**DX05A**	152,800円
		100W	**DX010A**	158,200円
		200W	**DX220A**	178,000円
	三相 200V-230V	50W	**DX05S**	152,800円
		100W	**DX010S**	158,200円
		200W	**DX220S**	165,000円
		400W	**DX240S**	188,800円
		750W	**DX475S**	235,000円
		1000W	**DX6100S**	291,000円
		1500W	**DX6150S**	351,000円
標準 電磁ブレーキ付	単相 100V-115V	50W	**DX05AM**	170,000円
		100W	**DX010AM**	175,800円
		200W	**DX220AM**	199,200円
	三相 200V-230V	50W	**DX05SM**	170,000円
		100W	**DX010SM**	175,800円
		200W	**DX220SM**	186,200円
		400W	**DX240SM**	211,400円
		750W	**DX475SM**	263,000円
		1000W	**DX6100SM**	339,000円
		1500W	**DX6150SM**	407,000円
ギヤ付	単相 100V-115V	200W	**DX220A-9**	258,000円
			DX220A-25	267,800円
	三相 200V-230V	200W	**DX220S-9**	245,000円
			DX220S-25	254,800円
		400W	**DX240S-9**	271,000円
			DX240S-25	280,800円
		750W	**DX475S-9**	323,800円
			DX475S-25	333,600円
ギヤ付 電磁ブレーキ付	単相 100V-115V	200W	**DX220AM-9**	279,200円
			DX220AM-25	289,000円
	三相 200V-230V	200W	**DX220SM-9**	266,200円
			DX220SM-25	276,000円
		400W	**DX240SM-9**	293,600円
			DX240SM-25	303,400円
		750W	**DX475SM-9**	351,800円
			DX475SM-25	361,600円

●本製品の操作方法を記載したユーザーズマニュアルをご用意しています。詳細については、お近くの支店、営業所にお問い合わせください。
●上記製品以外に、モーターとアンプを接続する中継ケーブルが必要となります。（➜ D-56ページ）

■仕様

●標準モーター　取付角寸法 40mm、60mm

品名	位置決め機能	標準	DX05□D	DX010□D	DX220□D	DX240SD
	内蔵タイプ	電磁ブレーキ付	DX05□MD	DX010□MD	DX220□MD	DX240SMD
	パルス列入力	標準	DX05□	DX010□	DX220□	DX240S
	タイプ	電磁ブレーキ付	DX05□M	DX010□M	DX220□M	DX240SM
定格出力	W		50	100	200	400
定格回転速度	r/min		3000			
最大回転速度	r/min		5000			
定格トルク	N·m　kgfcm		0.159　1.59	0.318　3.18	0.637　6.37	1.27　12.7
瞬時最大トルク	N·m　kgfcm		0.478　4.78	0.955　9.55	1.91　19.1	3.82　38.2
ローター慣性モーメント	J：kg·m² GD²: kgfcm²		0.0192×10^{-4} [0.0223×10^{-4}] ※1 0.0768 [0.0892] ※1	0.0371×10^{-4} [0.0402×10^{-4}] ※1 0.148 [0.161] ※1	0.135×10^{-4} [0.335×10^{-4}] ※1 0.54 [1.34] ※1	0.246×10^{-4} [0.446×10^{-4}] ※1 0.984 [1.784] ※1
許容慣性モーメント※3	J：kg·m² GD²: kgfcm²		1.92×10^{-4} 7.68	3.71×10^{-4} 14.8	13.5×10^{-4} 54	24.6×10^{-4} 98
電源入力	電圧・周波数		単相100V-115V　−15%〜+10%　50/60Hz（動力電源入力および制御用電源入力） 三相200V-230V　−15%〜+10%　50/60Hz（動力用電源入力）単相（制御用電源入力）			三相200V-230V　−15%〜+10%　50/60Hz（動力用電源入力）　単相（制御用電源入力）
	定格入力電流 A	単相100V-115V	0.6	1.2	2.3	—
		三相200V-230V	0.3	0.6	1.2	2.3
	最大入力電流 A	単相100V-115V	1.7	3.5	6.9	—
		三相200V-230V	0.9	1.7	3.5 [5.2] ※2	6.9 [10.4] ※2
電磁ブレーキ部	形式		無励磁作動型			
	電源入力電圧		DC24V±10%			
	消費電力	W	6.1		7.3	
	励磁電流	A	0.254		0.304	
	静摩擦トルク	N·m　kgfcm	0.3　3.0		1.27　12.7	
質量	kg	モーター	0.45 [0.62] ※1	0.55 [0.72] ※1	1.2 [1.7] ※1	1.8 [2.3] ※1
		アンプ	0.9	0.9	1.2（単相100V-115V） 0.9（三相200V-230V）	1.2
外形図番号		モーター	1 [5] ※1		2 [6] ※1	
		アンプ	13		14（単相100V-115V） 13（三相200V-230V）	14

仕様表の見方 ➔ D-3ページ

●品名中の□には電源電圧を表す**A**（単相100V-115V）、**S**（三相200V-230V）のいずれかが入ります。

※1 [　]内は電磁ブレーキ付の値です。

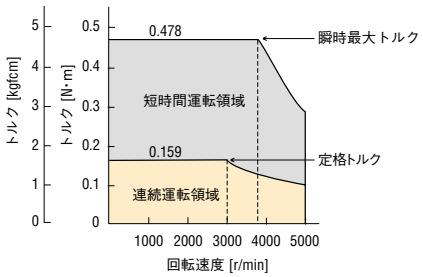
※2 [　]内は1サイズ上のサーボアンプを使用した場合の最大入力電流です。

※3 許容慣性モーメントは、リアルタイムオートチューニングおよび位置制御時、ローター慣性モーメントの30倍以下を推奨します。

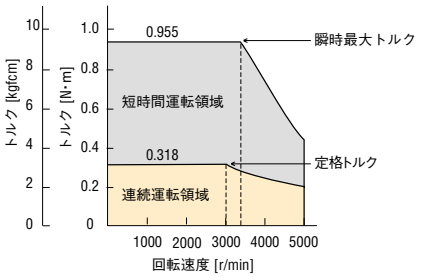
■回転速度－トルク特性（モーター単体時のトルク特性です）

回転速度－トルク特性の見方 ➔ D-4ページ

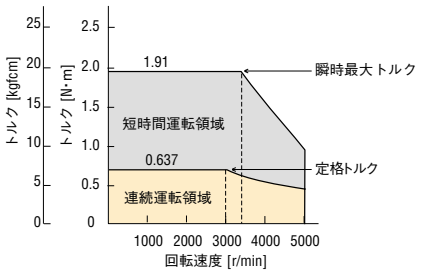
DX05A
DX05S



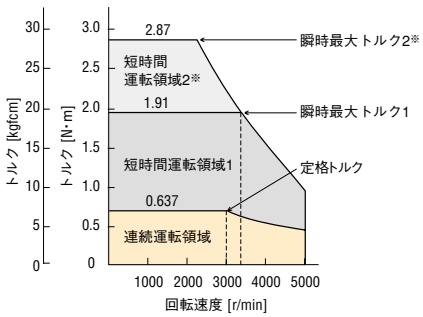
DX010A
DX010S



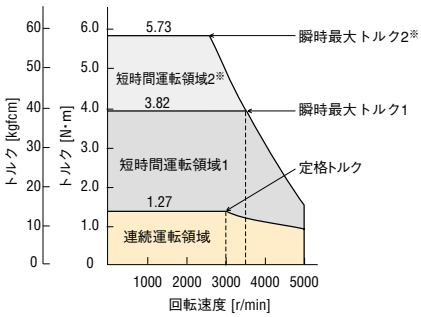
DX220A



DX220S



DX240S



※ 短時間運転領域2、瞬時最大トルク2は1サイズ上のアンプを使用した場合です。

特徴 D-6　システム構成 D-10　価格 D-11

■仕様

●標準モーター　取付角寸法 80mm、100mm

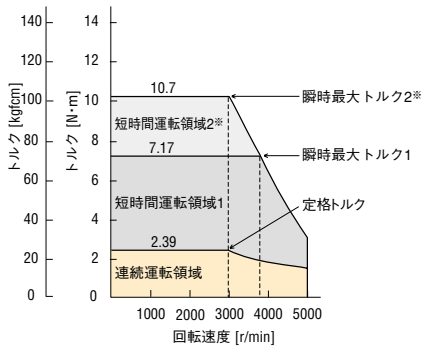
品名	位置決め機能内蔵タイプ	標準	DX475SD	DX6100SD	DX6150SD
		電磁ブレーキ付	DX475SMD	DX6100SMD	DX6150SMD
	パルス列入力タイプ	標準	DX475S	DX6100S	DX6150S
		電磁ブレーキ付	DX475SM	DX6100SM	DX6150SM
定格出力	W		750	1000	1500
定格回転速度	r/min		3000		
最大回転速度	r/min		5000		
定格トルク	N·m　kgfcm		2.39　23.9	3.18　31.8	4.78　47.8
瞬時最大トルク	N·m　kgfcm		7.17　71.7	9.55　95.5	14.3　143
ローター慣性モーメント	J：kg·m²		0.853×10^{-4} [1.2×10^{-4}] ※1	1.73×10^{-4} [2.03×10^{-4}] ※1	2.37×10^{-4} [2.67×10^{-4}] ※1
	GD²: kgfcm²		3.41 [4.81] ※1	6.92 [8.12] ※1	9.48 [10.7] ※1
許容慣性モーメント※3	J：kg·m²		85.3×10^{-4}	173×10^{-4}	237×10^{-4}
	GD²: kgfcm²		341	692	948
電源入力	電圧・周波数		三相200V-230V −15%～+10%　50/60Hz（動力用電源入力）　単相（制御用電源入力）		
	定格入力電流 A		4.3	5.8	8.7
	最大入力電流 A		13 [19.5] ※2	17.3 [26] ※2	26
電磁ブレーキ部	形式		無励磁作動型		
	電源入力電圧		DC24V±10%		
	消費電力	W	8.5	17.0	
	励磁電流	A	0.354	0.708	
	静摩擦トルク	N·m　kgfcm	2.45　24.5	6.86　68.6	
質量	kg	モーター	3.4 [4.2] ※1	4.4 [5.9] ※1	5.2 [6.7] ※1
		アンプ	1.5	2.0	
外形図番号		モーター	3 [7] ※1	4 [8] ※1	
		アンプ	15	16	

仕様表の見方 ➔ D-3ページ
※1 [　]内は電磁ブレーキ付の値です。
※2 [　]内は1サイズ上のサーボアンプを使用した場合の最大入力電流です。
※3 許容慣性モーメントは、リアルタイムオートチューニングおよび位置制御時、ローター慣性モーメントの30倍以下を推奨します。

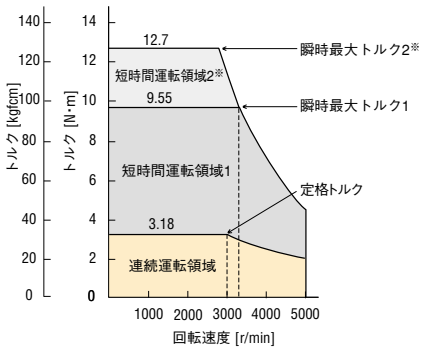
■回転速度－トルク特性（モーター単体時のトルク特性です）

回転速度－トルク特性の見方 ➔ D-4ページ

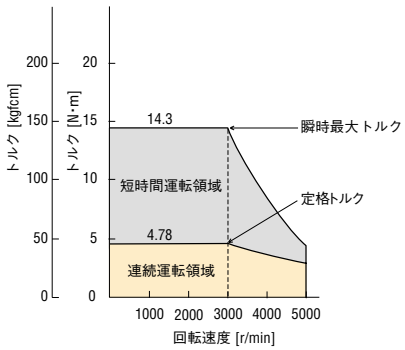
DX475S



DX6100S



DX6150S



※ 短時間運転領域2、瞬時最大トルク2は1サイズ上のアンプを使用した場合です。

■仕様

●ギヤ付モーター　取付角寸法 60mm

品名	位置決め機能内蔵タイプ	標準	DX220□D-9	DX220□D-25	DX240SD-9	DX240SD-25
		電磁ブレーキ付	DX220□MD-9	DX220□MD-25	DX240SMD-9	DX240SMD-25
	パルス列入力タイプ	標準	DX220□-9	DX220□-25	DX240S-9	DX240S-25
		電磁ブレーキ付	DX220□M-9	DX220□M-25	DX240SM-9	DX240SM-25
定格出力	W		200		400	
定格回転速度	r/min		333.3	120	333.3	120
最大回転速度	r/min		555.5	200	555.5	200
定格トルク	N·m kgfcm		4.9 49	12.7 127	9.8 98	25.5 255
瞬時最大トルク	N·m kgfcm		14.7 147	38.2 382	29.4 294	76.4 764
ローター慣性モーメント	J：kg·m² GD²: kgfcm²		0.135×10⁻⁴［0.335×10⁻⁴］※1 0.54［1.34］※1		0.246×10⁻⁴［0.446×10⁻⁴］※1 0.984［1.784］※1	
許容慣性モーメント	J：kg·m² GD²: kgfcm²		219 ×10⁻⁴ 875	1690×10⁻⁴ 6750	399 ×10⁻⁴ 1590	3075 ×10⁻⁴ 12300
バックラッシ	min		30（0.5°）以内			
電源入力	電圧・周波数		単相100V-115V－15%～＋10% 50/60Hz（動力電源入力および制御用電源入力）三相200V-230V－15%～＋10% 50/60Hz（動力用電源入力）単相（制御用電源入力）		三相200V-230V －15%～＋10% 50/60Hz（動力用電源入力） 単相（制御用電源入力）	
	定格入力電流 A	単相100V-115V	2.3		—	
		三相200V-230V	1.2		2.3	
	最大入力電流 A	単相100V-115V	6.9		—	
		三相200V-230V	3.5［5.2］※2		6.9［10.4］※2	
電磁ブレーキ部	形式		無励磁作動型			
	電源入力電圧		DC24V±10%			
	消費電力	W	7.3			
	励磁電流	A	0.304			
	静摩擦トルク	N·m kgfcm	9.8 98	25.5 255	9.8 98	25.5 255
質量	kg	モーター	3.3［3.8］※1		3.9［4.4］※1	
		アンプ	1.2（単相100V-115V） 0.9（三相200V-230V）		1.2	
外形図番号	モーター		9 ［11］※1			
	アンプ		14（単相100V-115V） 13（三相200V-230V）		14	

仕様表の見方 ➜ D-3ページ

●品名中の□には電源電圧を表す**A**（単相100V-115V）、**S**（三相200V-230V）のいずれかが入ります。

●ギヤ付モーターの場合、モーターとギヤヘッドはお客様での組み付けになります。取付方法についてはD-68ページをご覧ください。

※1［　］内は電磁ブレーキ付の値です。

※2［　］内は1サイズ上のサーボアンプを使用した場合の最大入力電流です。

●ギヤ付モーター　取付角寸法 80mm

品名	位置決め機能内蔵タイプ	標準	DX475SD-9	DX475SD-25
		電磁ブレーキ付	DX475SMD-9	DX475SMD-25
	パルス列入力タイプ	標準	DX475S-9	DX475S-25
		電磁ブレーキ付	DX475SM-9	DX475SM-25
定格出力	W		750	
定格回転速度	r/min		333.3	120
最大回転速度	r/min		555.5	200
定格トルク	N·m kgfcm		18.1 181	48.0 480
瞬時最大トルク	N·m kgfcm		54.3 543	144.0 1440
ローター慣性モーメント	J：kg·m² GD²: kgfcm²		0.853×10⁻⁴［1.2×10⁻⁴］※1 3.41［4.81］※1	
許容慣性モーメント	J：kg·m² GD²: kgfcm²		1380×10⁻⁴ 5520	10700×10⁻⁴ 42600
バックラッシ	min		30（0.5°）以内	
電源入力	電圧・周波数		三相200V-230V －15%～＋10% 50/60Hz（動力用電源入力） 単相（制御用電源入力）	
	定格入力電流 A		4.3	
	最大入力電流 A		13［19.5］※2	
電磁ブレーキ部	形式		無励磁作動型	
	電源入力電圧		DC24V±10%	
	消費電力	W	8.5	
	励磁電流	A	0.354	
	静摩擦トルク	N·m kgfcm	18.5 185	49.0 490
質量	kg	モーター	7.2［8.0］※1	
		アンプ	1.5	
外形図番号		モーター	10 ［12］※1	
		アンプ	15	

仕様表の見方 ➜ D-3ページ

●ギヤ付モーターの場合、モーターとギヤヘッドはお客様での組み付けになります。取付方法についてはD-68ページをご覧ください。

※1［　］内は電磁ブレーキ付の値です。

※2［　］内は1サイズ上のサーボアンプを使用した場合の最大入力電流です。

●許容スラスト荷重・許容オーバーハング荷重

単位：N kgf

品名		許容スラスト荷重		許容オーバーハング荷重		
				シャフト先端からの距離（mm）	荷重	
ギヤ付モーター	**DX220□D-9、DX220□MD-9 DX220□-9、DX220□M-9**	667	66.7	15	1020	102
	DX220□D-25、DX220□MD-25 DX220□-25、DX220□M-25	1059	105.9	15	1432	143.2
	DX240SD-9、DX240SMD-9 DX240S-9、DX240SM-9	667	66.7	15	1020	102
	DX240SD-25、DX240SMD-25 DX240S-25、DX240SM-25	1059	105.9	15	1432	143.2
	DX475SD-9、DX475SMD-9 DX475S-9、DX475SM-9	883	88.3	20	1383	138.3
	DX475SD-25、DX475SMD-25 DX475S-25、DX475SM-25	1373	137.3	20	1942	194.2
標準モーター	**DX05□D、DX05□MD DX05□、DX05□M**	19	1.9	5	127	12.7
	DX010□D、DX010□MD DX010□、DX010□M					
	DX220□D、DX220□MD DX220□、DX220□M	58	5.8	5	264	26.4
	DX240SD、DX240SMD DX240S、DX240SM					
	DX475SD、DX475SMD DX475S、DX475SM	147	14.7	5	676	67.6
	DX6100SD、DX6100SMD DX6100S、DX6100SM	137	13.7	0	735	73.5
	DX6150SD、DX6150SMD DX6150S、DX6150SM					

●品名中の□には電源電圧を表す**A**（単相100V-115V）、**S**（三相200V-230V）のいずれかが入ります。

■アンプ仕様

●速度制御仕様

項目	仕様
速度制御範囲	0 ～5,000r/min （アナログ・デジタル）
加減速時間	0.000 ～99.999 秒（0.001秒刻み） S字時間　0.000 ～1.000 秒（0.001秒刻み）
回転速度設定方法	アナログ設定　1速 デジタル設定　7速
回転速度制御指令	デジタル設定　0.01 ～最大回転速度（0.01r/min 刻み） 外部アナログ設定　外部速度設定器（20kΩ、1/4W）または 外部直流電圧（±10V）入力インピーダンス20kΩ
回転方向	正転指令[FWD]：モーター出力軸から見て反時計方向 逆転指令[REV]：モーター出力軸から見て時計方向 ※指令に対する回転方向は変更できます。
速度変動率	±1r/min以下（3,000r/min、定格トルク時） ±1r/min以下（電源電圧入力範囲、3,000r/min、無負荷時） ±0.2%以下（周囲温度－10 ℃～＋40 ℃：モーター、 －10 ℃～＋55 ℃：アンプ、3,000r/min 、無負荷時）

●位置制御仕様

◇位置決め運転 （位置決め機能内蔵タイプのみ）

項目	仕様
位置設定方式	インクリメンタル方式／アブソリュート方式
分解能	8,192分割／1回転（出荷時設定） 最大65,536分割／1回転
移動量設定範囲	－79,999,999～＋79,999,999（1刻み［×単位量］）
回転速度設定方法	位置データ数／99ポイント（位置、速度、タイマ、Mコード出力）
加減速時間	0.000 ～99.999秒（0.001 秒刻み） S字時間　0.000 ～1.000 秒（0.001秒刻み）

◇原点復帰時間

項目	仕様
機械原点検出方式	3センサ方式
機械原点の開始方向	CWまたはCCW
回転速度	0.01～最大回転速度（0.01r/min 刻み）
加減速時間	0.000～99.999秒（0.001秒刻み） S字時間　0.000～1.000秒（0.001秒刻み）

●トルク制限仕様 （アナログ設定はパルス列入力タイプのみ）

項目	仕様
トルク制限指令	トルク制限指令が入力されている間、 サーボアンプはトルク制限状態になります。
トルク制限範囲	デジタル設定　0～瞬時最大出力トルク（1%刻み） ※定格トルクを100%として設定 アナログ設定　外部設定器（20kΩ、1/4W）または 外部直流電圧（±10V）入力インピーダンス20kΩ

●トルク制御仕様 （パルス列入力タイプのみ）

項目	仕様
トルク制御指令	トルク制御指令が入力されている間、 サーボアンプはトルク制御状態になります。
トルク制御範囲	アナログ設定　外部設定器（20kΩ、1/4W）または 外部直流電圧（±10V）入力インピーダンス20kΩ

●共通仕様

項目	仕様
モーター絶縁階級	B種（130℃）
速度・位置制御検出方法	16ビットシリアルエンコーダ （サーボアンプにバッテリを装着すると アブソリュートシステムにもなります。）
入力信号	フォトカプラ入力方式 入力抵抗2.2kΩ　入力電流10mA CONT1～CONT13（位置決め機能内蔵タイプ）、 CONT1～CONT8（パルス列入力タイプ） ※信号割り付け可能　詳細はパラメーター一覧を ご覧ください。（D-25ページ）
出力信号	オープンコレクタ出力 外部使用条件　DC30V、50mA以下 OUT1～OUT10（位置決め機能内蔵タイプ）、 OUT1～OUT5（パルス列入力タイプ） ※信号割り付け可能　詳細はパラメーター一覧を ご覧ください。（D-25ページ）
保護機能	次の保護機能が動作したときアラーム信号を出力し、 モーターを自然停止させます。 電磁ブレーキ付は制動がかかります。 過電流（OC）、過速度（OS）、不足電圧（Lv）、 過電圧（Hv）、エンコーダ異常（Et）、 制御電源異常（Ct）、メモリ異常（dE）、 組み合わせ異常（CE）、回生トランジスタ過熱（rH2）、 エンコーダ通信異常（EC）、CONT重複（CtE）、 過負荷（OL）、回生抵抗過熱（rH）、偏差オーバー（OF）、 アンプ過熱（AH）、エンコーダ過熱（EH）、 多回転データ喪失（AL）、 多回転データオーバーフロー（AF）

●一般仕様

項目		モーター部 仕様	アンプ部 仕様
絶縁抵抗		ケース・コイル間を DC500Vメガーにて 測定した値が 100MΩ以上あります。	ケース・電源入力端子間を DC500Vメガーにて 測定した値が 10MΩ以上あります。
絶縁耐圧		ケース・コイル間に 50Hz、1.5kVを1分間 印加しても 異常を認めません。	ケース・電源入力端子間に 50Hz、1.35kVを1分間 印加しても 異常を認めません。
使用環境	使用周囲温度	－10℃～＋40℃ （凍結のないこと）	－10℃～＋55℃ （凍結のないこと）
	使用周囲湿度	90%以下 （結露のないこと）	10～90%以下 （結露のないこと）
	使用雰囲気	－	塵埃・腐食性ガス・ 直射日光のないこと

●アンプ機能仕様

◇位置決め機能内蔵タイプ

品名		DXDL □□□-□	端子記号
上位インターフェース		Di／Do（DC＋24V）	－
パルス列入力		最大入力周波数500kHz（差動入力）※オープンコレクタ入力は200kHz	CA、＊CA CB、＊CB
パルス列形態		1. 指令パルス／指令符号　2. 正転パルス／逆転パルス　3. 90度位相差2信号	
分周出力		最大出力周波数500kHz（差動出力）	FA、＊FA FB、＊FB FZ、＊FZ
分周出力形態		90度位相差2信号	
分周出力パルス数		16～16,384パルス/rev（1パルス刻み）	
速度指令用電源		＋10V±0.4V（最大出力電流30mA）	P10、M5
速度指令入力		±10V（入力インピーダンス20kΩ）	NREF
モニタ出力 1／2		アナログメータ用出力（両振れ／片振れ） 1. 速度指令　2. 速度帰還　3. トルク指令　4. 位置偏差	MON1 MON2
インターフェース用電源		DC＋24V／0.4A（外部から供給）	P24、M24
コントロール入力		DC＋24V／10mA（1点）ソース入力　　制御入力信号割当端子	CONT1～CONT13
アウト出力		DC＋30V／50mA（最大）シンク出力　　制御出力信号割当端子	OUT1～OUT10
外部バックアップ		外部からエンコーダバックアップ電源を供給する場合の入力端子	BAT＋、BAT－
制御機能	位置制御	自動起動（アドレス指定、順次起動、即値位置決め） 手動運転（アナログ電圧、多段速、割込位置決め）、パルス列入力、原点復帰（4パターン）	
	原点設定	原点LSおよびZ相、位置プリセット	
	位置データ数	99ポイント（位置、速度、タイマ、Mコードおよび各種ステータス）	
	最大位置指令	±79,999,999（×単位量）	
	付属機能	オーバーライド、ブレーキタイミング出力等	

◇パルス列入力タイプ

品名		DXDV□□□-□	端子記号
上位インターフェース		パルス列／アナログ速度指令電圧	CA、＊CA CB、＊CB
パルス列入力		最大入力周波数500kHz（差動入力）※オープンコレクタ入力は200kHz	
パルス列形態		1. 指令パルス／指令符号　2. 正転パルス／逆転パルス　3. 90度位相差2信号	
分周出力		最大出力周波数500kHz（差動出力）	FA、＊FA FB、＊FB FZ、＊FZ
分周出力形態		90度位相差2信号	
分周出力パルス数		16～16,384パルス/rev（1パルス刻み）	
速度指令用電源		＋10V±0.4V（最大出力電流30mA）	P10、M5
速度指令入力		±10V（入力インピーダンス20kΩ）	NREF
トルク指令入力		±10V（入力インピーダンス20kΩ）	TREF
モニタ出力 1／2		アナログメータ用出力（両振れ／片振れ） 1.速度指令　2.速度帰還　3.トルク指令　4.位置偏差	MON1 MON2
インターフェース用電源		DC＋24V／0.3A　（外部から供給）	P24、M24
コントロール入力		DC＋24V／10mA（1点）ソース入力　　制御入力信号割当端子	CONT1～CONT8
アウト出力		DC＋30V／50mA（最大）シンク出力　　制御出力信号割当端子	OUT1～OUT5
外部バックアップ		外部からエンコーダバックアップ電源を供給する場合の入力端子	BAT ＋、BAT－
制御機能	制御形態	位置制御、速度制御およびトルク制御（制御入力信号で切替可能）	
	位置制御	パルス列、割込位置決め、原点復帰（4パターン）	
	原点設定	原点LSおよびZ相、位置プリセット	
	速度制御	アナログ電圧、多段速	
	トルク制御	アナログ電圧	
	付属機能	オーバーライド、ブレーキタイミング出力等	

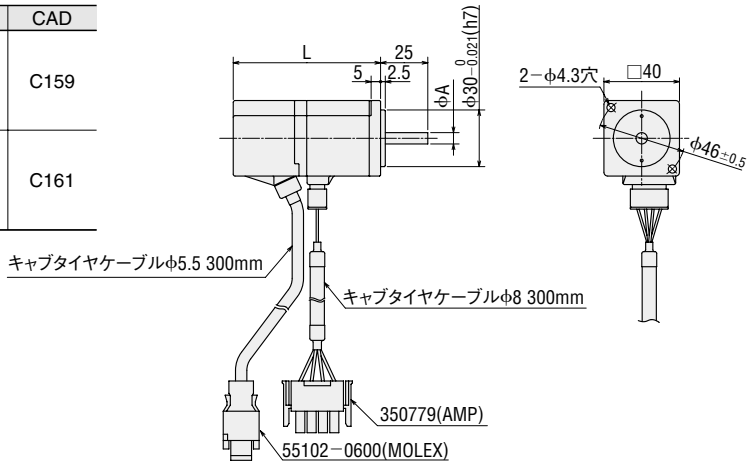
特徴 D-6 | システム構成 D-10 | 価格 D-11

■外形図（単位mm）

●モーター部　標準モーター

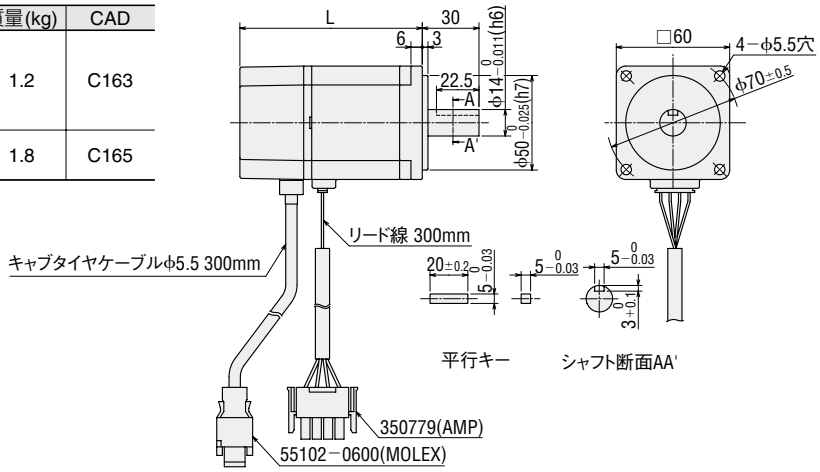
1 □40mm

品名	モーター部 品名	L	φA	質量(kg)	CAD
DX05AD	DXMS0005-FB	78	φ6 $^{0}_{-0.008}$ (h6)	0.45	C159
DX05A					
DX05SD					
DX05S					
DX010AD	DXMS0010-AB	96	φ8 $^{0}_{-0.009}$ (h6)	0.55	C161
DX010A					
DX010SD	DXMS0010-SB				
DX010S					



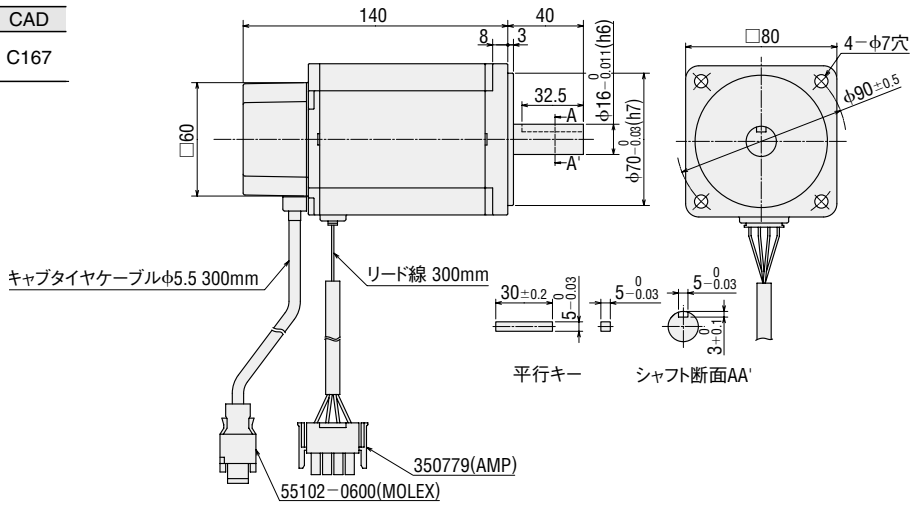
2 □60mm

品名	モーター部 品名	L	質量(kg)	CAD
DX220AD	DXMS2020-AA	96.5	1.2	C163
DX220A				
DX220SD	DXMS2020-SA			
DX220S				
DX240SD	DXMS2040-SA	124.5	1.8	C165
DX240S				



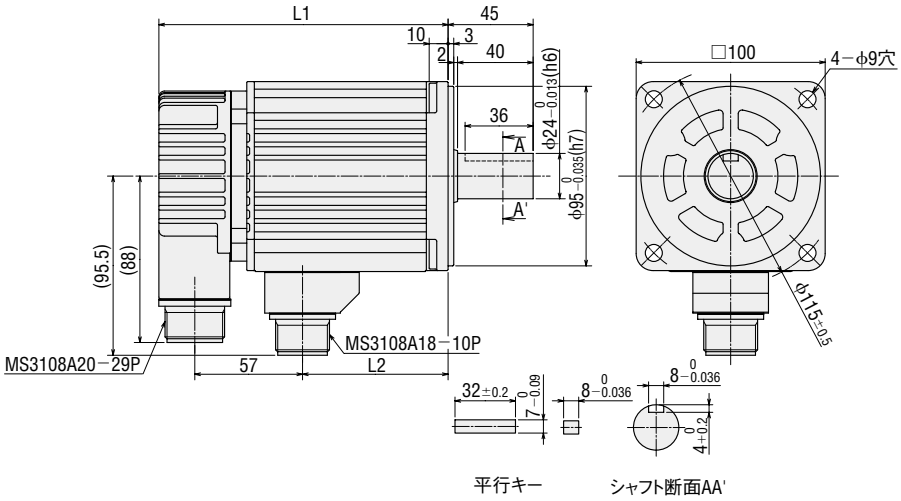
3 □80mm

品名	モーター部 品名	質量(kg)	CAD
DX475SD	DXMS4075-SA	3.4	C167
DX475S			



4 □100mm

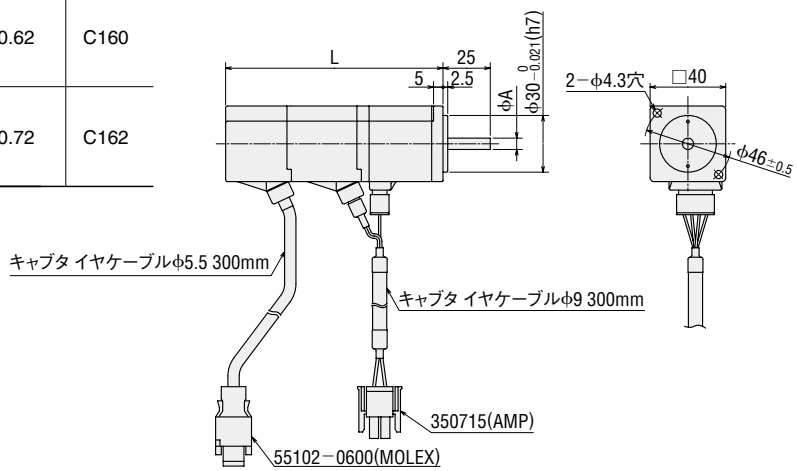
品名	モーター部 品名	L1	L2	質量(kg)	CAD
DX6100SD	DXMS6100-SA	153	77	4.4	C169
DX6100S					
DX6150SD	DXMS6150-SA	175.5	99.5	5.2	C171
DX6150S					



●モーター部　標準モーター電磁ブレーキ付

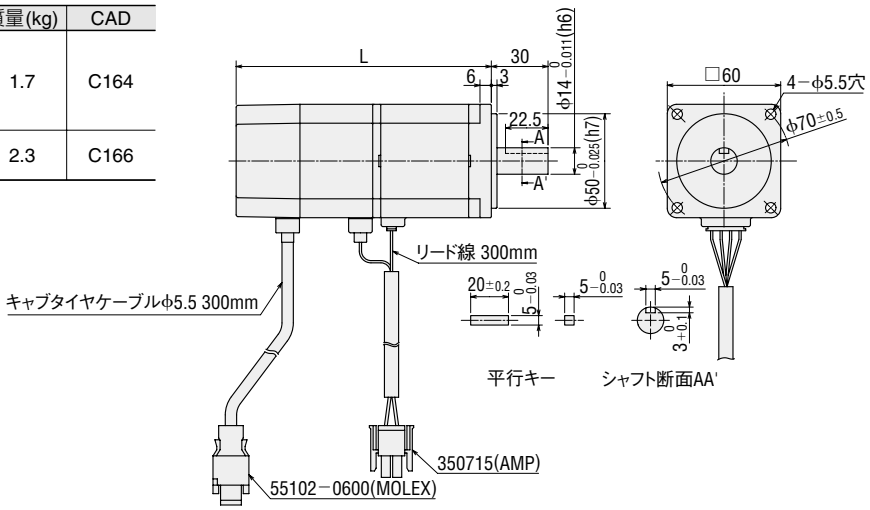
5 □40mm

品名	モーター部 品名	L	φA	質量(kg)	CAD
DX05AMD	DXMS0005-FBM	115	φ6	0.62	C160
DX05AM					
DX05SMD					
DX05SM					
DX010AMD	DXMS0010-ABM	133	φ8	0.72	C162
DX010AM					
DX010SMD	DXMS0010-SBM				
DX010SM					



6 □60mm

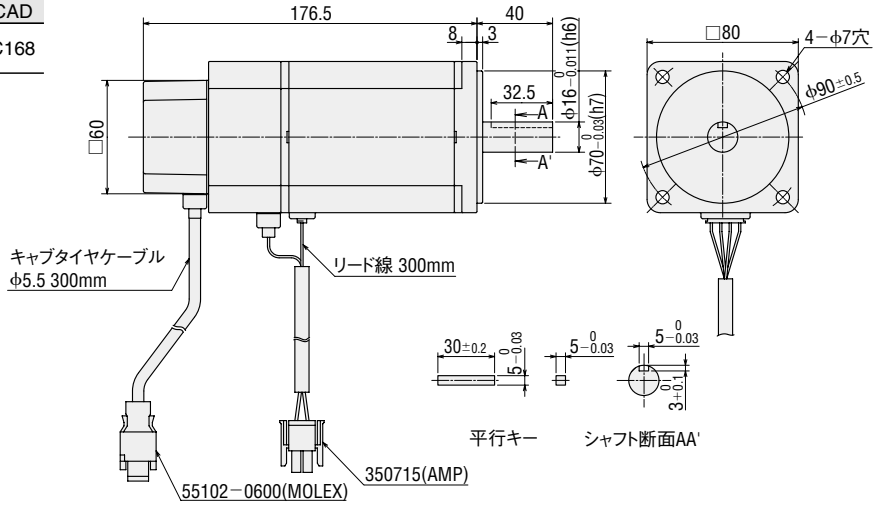
品名	モーター部 品名	L	質量(kg)	CAD
DX220AMD	DXMS2020-AAM	135	1.7	C164
DX220AM				
DX220SMD	DXMS2020-SAM			
DX220SM				
DX240SMD	DXMS2040-SAM	163	2.3	C166
DX240SM				



特徴 D-6 | システム構成 D-10 | 価格 D-11

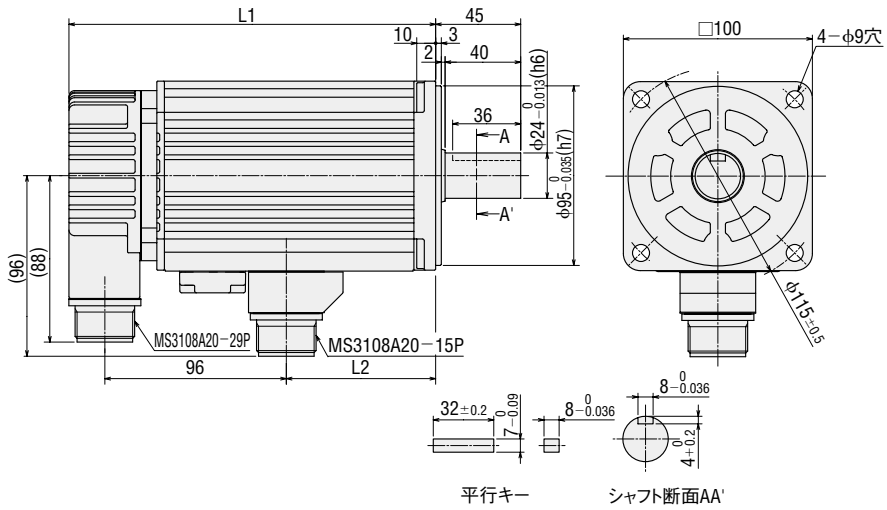
7 □80mm

品名	モーター部 品名	質量(kg)	CAD
DX475SMD	DXMS4075-SAM	4.2	C168
DX475SM			



8 □100mm

品名	モーター部 品名	L1	L2	質量(kg)	CAD
DX6100SMD	DXMS6100-SAM	194	79	5.9	C170
DX6100SM					
DX6150SMD	DXMS6150-SAM	216.5	101.5	6.7	C172
DX6150SM					

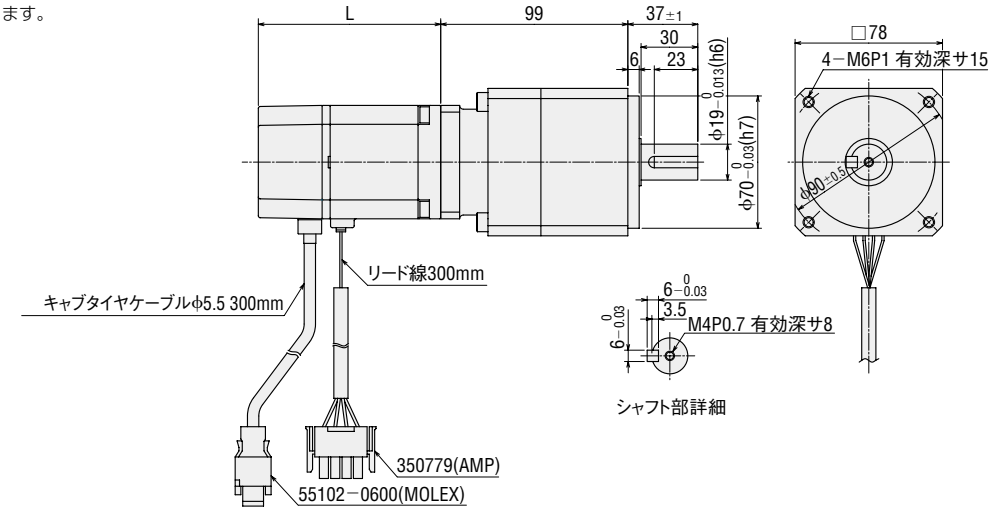


●モーター部　ギヤ付モーター

9 □60mm

品名	モーター部 品名	ギヤ部 品名	L	質量(kg)	CAD
DX220AD-□	DXMS2020-AA	DXGS020-09 DXGS020-25	96.5	3.3	C185
DX220A-□					
DX220SD-□	DXMS2020-SA				
DX220S-□					
DX240SD-□	DXMS2040-SA	DXGS040-09 DXGS040-25	124.5	3.9	C186
DX240S-□					

●品名中の□には減速比を表す数字が入ります。

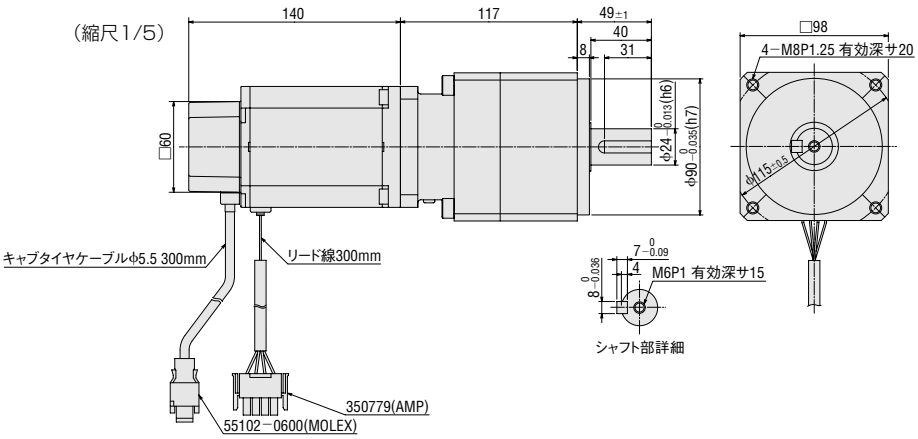


仕様・特性 D-12 | 外形図 D-17 | 接続 D-22 | 組み合わせ一覧 D-28

10 □80mm

品名	モーター部 品名	ギヤ部 品名	質量(kg)	CAD
DX475SD-□ **DX475S-**□	DXMS4075-SA	DXGS075-09 DXGS075-25	7.2	C187

●品名中の□には減速比を表す数字が入ります。

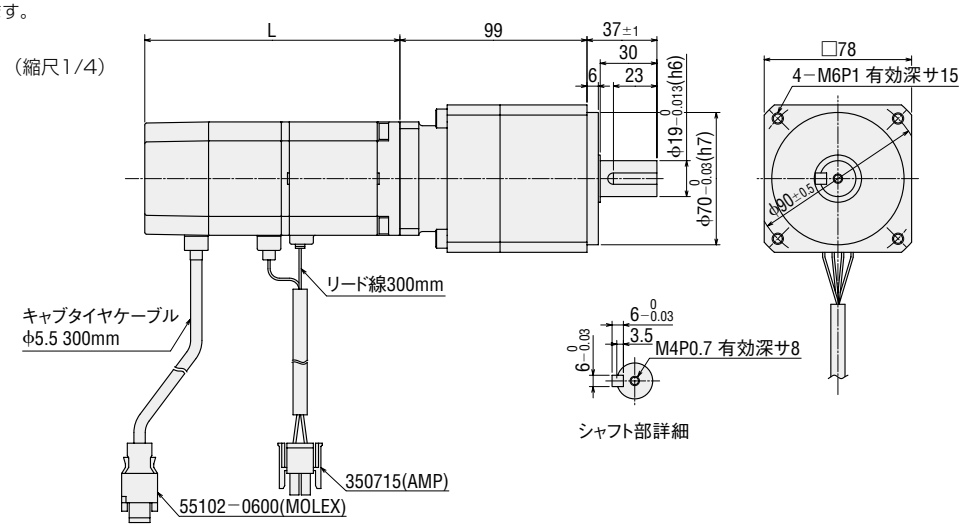


●モーター部　ギヤ付モーター電磁ブレーキ付

11 □60mm

品名	モーター部 品名	ギヤ部 品名	L	質量(kg)	CAD
DX220AMD-□ **DX220AM-**□	DXMS2020-AAM	DXGS020-09 DXGS020-25	135	3.8	C188
DX220SMD-□ **DX220SM-**□	DXMS2020-SAM				
DX240SMD-□ **DX240SM-**□	DXMS2040-SAM	DXGS040-09 DXGS040-25	163	4.4	C189

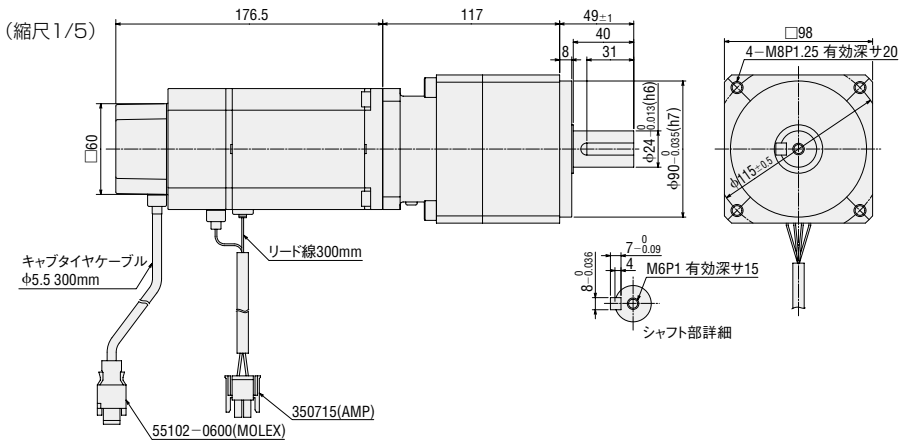
●品名中の□には減速比を表す数字が入ります。



12 □80mm

品名	モーター部 品名	ギヤ部 品名	質量(kg)	CAD
DX475SMD-□ **DX475SM-**□	DXMS4075-SAM	DXGS075-09 DXGS075-25	8.0	C190

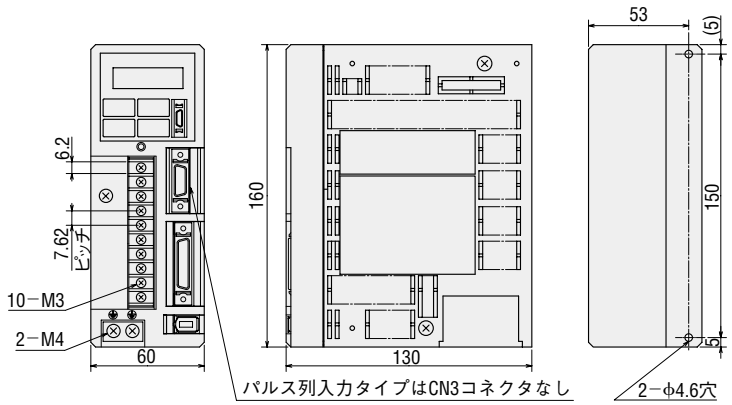
●品名中の□には減速比を表す数字が入ります。



●アンプ部

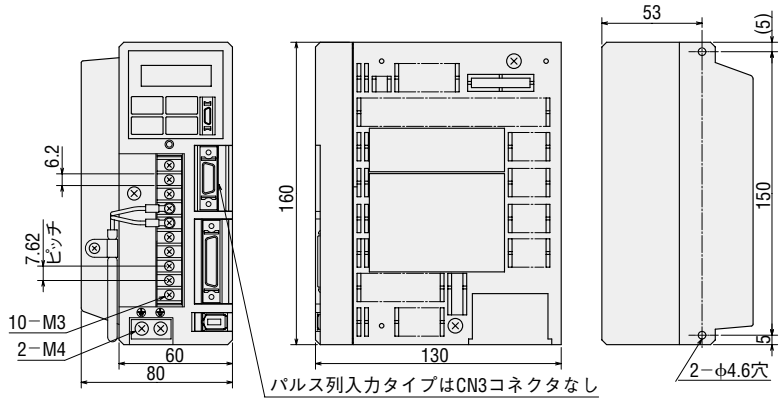
13

アンプ部 品名	質量(kg)	CAD
DXDL005-A	0.9	C173
DXDL005-S		
DXDL010-A		
DXDL010-S		
DXDL020-S		
DXDV005-A		C177
DXDV005-S		
DXDV010-A		
DXDV010-S		
DXDV020-S		



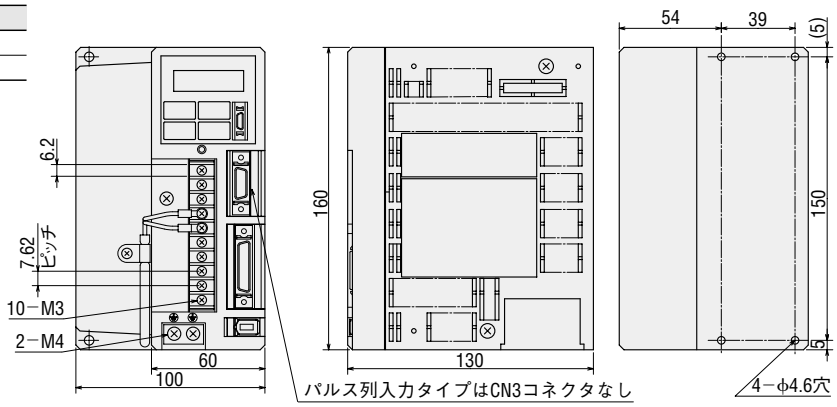
14

アンプ部 品名	質量(kg)	CAD
DXDL020-A	1.2	C174
DXDL040-S		
DXDV020-A		C178
DXDV040-S		



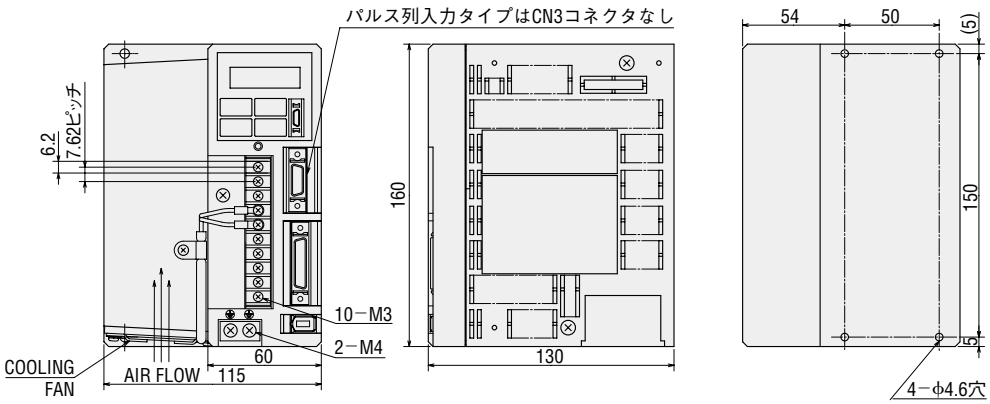
15

アンプ部 品名	質量(kg)	CAD
DXDL075-S	1.5	C175
DXDV075-S		C179



16

アンプ部 品名	質量(kg)	CAD
DXDL100-S	2.0	C176
DXDL150-S		
DXDV100-S		C180
DXDV150-S		



■接続と運転

●アンプ各部の名称と機能

タッチパネル
7セグメント表示5桁と操作キー4個があります。

端子台
L1～L3：動力用電源供給端子
DB、P1、P十、N：主回路端子
U、V、W：サーボモーター用電源供給端子

アース端子
サーボモーターのアース線および接地端子に接続します。

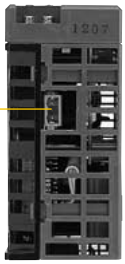
パソコンローダ接続用コネクタ
パソコンローダを接続します。

CN3（コネクタ3）
制御入出力信号を接続します。位置決め機能内蔵タイプにはコネクタがあります。

CN1（コネクタ1）
制御入出力信号を接続します。

CN2（コネクタ2）
サーボモーターのエンコーダ線を接続します。

電池収納スペース
オプションのアブソリュートシステム用電池を収納するスペースです。



制御用電源入力口
制御用電源を供給する場合のコネクタの差込口です。カバーをカットして、オプションコネクタを差し込みます。

●制御入出力信号

◇CN1 （パルス列入力タイプ）

端子記号	ピン番号	入出力	機能	出荷時設定（初期値）
P24	20	入力	制御入出力信号用電源入力 DC24V　0.2A	－
M24	19			－
CONT1	21		制御入力信号 DC24V　10mA	運転指令（RUN）
CONT2	22			正転指令（FWD）
CONT3	1			逆転指令（REV）
CONT4	2			リセット（RST）
CONT5	3			多段速1（X1）
CONT6	4			多段速2（X2）
CONT7	23			パルス列比率1
CONT8	24			位置制御
OUT1	5	出力	制御出力信号 最大DC30V　50mA	レディ（RDY）
OUT2	6			CPUレディ（CPURDY）
OUT3	26			速度ゼロ
OUT4	7			－
OUT5	8			－
NREF	17	入力	速度指令電圧入力	－
TREF	15		トルク指令電圧入力	－
P10	11		速度指令／トルク指令入力用ボリュームの電源出力 DC10V　30mA	－
M5	13、18			－
MON1	16	出力	モニタ出力	速度モニタ
MON2	14			トルクモニタ
M5	9			－
CA、＊CA	35、36	入力	パルス列入力 最大入力周波数500kHz　差動入力	－
CB、＊CB	33、34			－
M5	25			－
FA、＊FA	31、32	出力	分周出力 サーボモーターの回転量に比例した90度位相差2信号が出力されます	－
FB、＊FB	29、30			－
FZ、＊FZ	27、28			－
BAT＋	10	入力	シリアルエンコーダバックアップ用電源入力	－
BAT－	12			－

◇CN1 （位置決め機能内蔵タイプ）

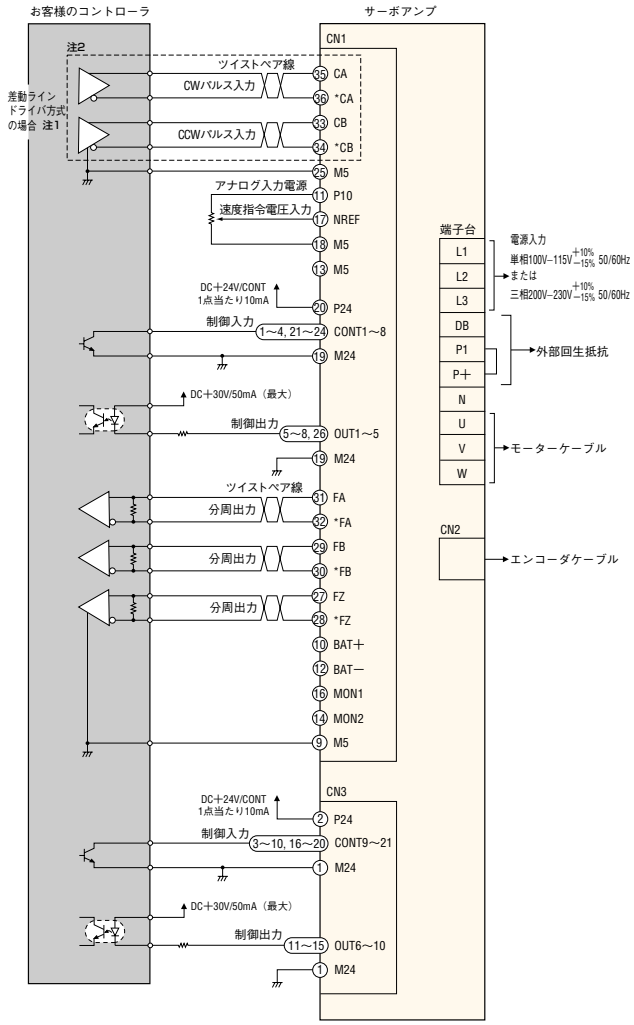
端子記号	ピン番号	入出力	機能	出荷時設定（初期値）
P24	20	入力	制御入出力信号用電源入力 DC24V　0.2A	－
M24	19			－
CONT1	21		制御入力信号 DC24V　10mA	運転指令（RUN）
CONT2	22			正転指令（FWD）
CONT3	1			逆転指令（REV）
CONT4	2			リセット（RST）
CONT5	3			自動起動（START）
CONT6	4			原点復帰（ORG）
CONT7	23			多段速（X1）
CONT8	24			－
OUT1	5	出力	制御出力信号 最大DC30V　50mA	レディ（RDY）
OUT2	6			位置決め完了（PSET）
OUT3	26			データエラー
OUT4	7			アドレスエラー
OUT5	8			－
P10	11	入力	速度指令入力用ボリュームの電源出力 DC10V　30mA	－
M5	13、18			－
NREF	17		速度指令電圧入力	－
MON1	16	出力	モニタ出力	速度モニタ
MON2	14			トルクモニタ
M5	9			－
CA、＊CA	35、36	入力	パルス列入力 最大入力周波数500kHz　差動入力	－
CB、＊CB	33、34			－
M5	25			－
FA、＊FA	31、32	出力	分周出力 サーボモーターの回転量に比例した90度位相差 2信号が出力されます	－
FB、＊FB	29、30			－
FZ、＊FZ	27、28			－
BAT＋	10	入力	シリアルエンコーダバックアップ用電源入力	－
BAT－	12			－
－	15	－	未使用	－

◇CN3 （位置決め機能内蔵タイプのみ）

端子記号	ピン番号	入出力	機能	出荷時設定（初期値）
P24	2	入力	制御入出力信号用電源入力 DC24V　0.2A	－
M24	1			－
CONT9	16		制御入力信号 DC24V　10mA	－
CONT10	17			原点LS（LS）
CONT11	18			＋OT
CONT12	19			－OT
CONT13	20			強制停止（EMG）
CONT14	4			AD0
CONT15	3			AD1
CONT16	6			AD2
CONT17	5			AD3
CONT18	8			AD4
CONT19	7			AD5
CONT20	10			AD6
CONT21	9			AD7
OUT6	12	出力	制御出力信号 最大DC30V　50mA	－
OUT7	11			－
OUT8	14			－
OUT9	13			－
OUT10	15			－

●接続図

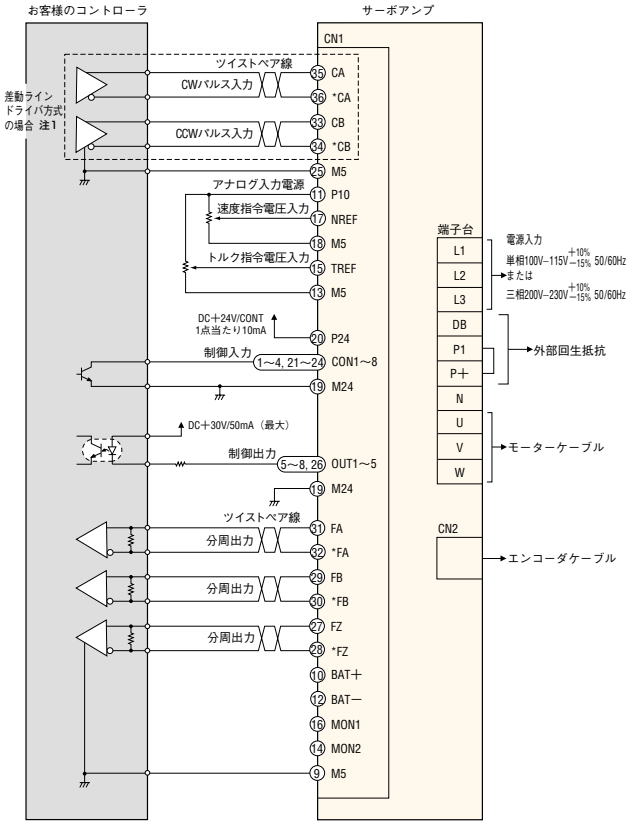
◇位置決め機能内蔵タイプ



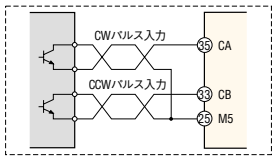
注2：
内蔵している位置決め点数で不足の場合は、外部からのパルス入力も可能です。

◇パルス列入力タイプ

コントローラも用意しています。詳しくはお問い合わせください。



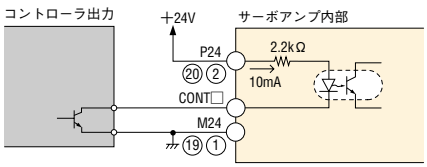
注1：
オープンコレクタ方式の場合の接続図は以下のようになります。



●入出力回路

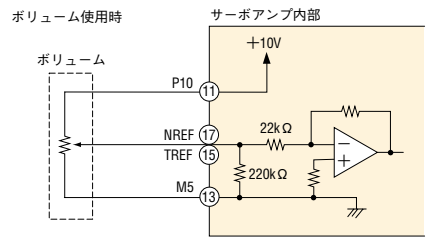
◇制御入力

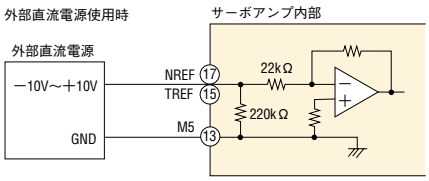
CONT1 ～CONT13 ：位置決め機能内蔵タイプ
CONT1 ～CONT8 ：パルス列入力タイプ



◇アナログ入力

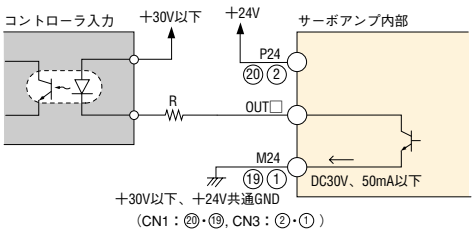
NREF 、TREF 入力インピーダンス20kΩ





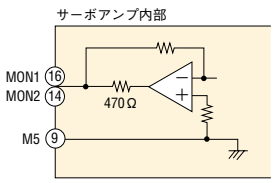
◇制御出力

OUT1～OUT10：位置決め機能内蔵タイプ
OUT1～OUT5 ：パルス列入力タイプ



◇アナログ出力

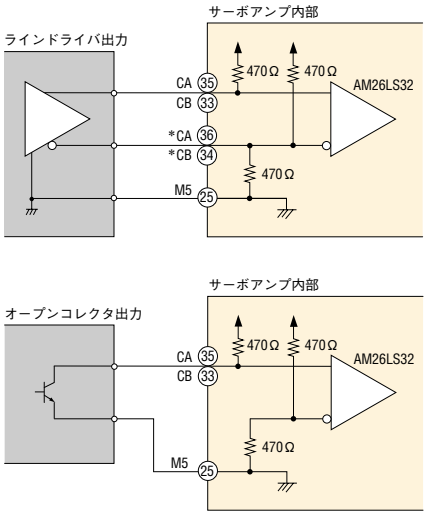
MON1 、MON2



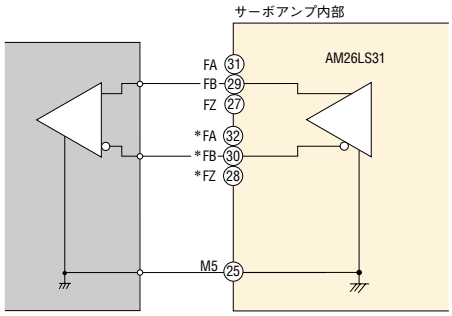
●速度指令、速度帰還、トルク指令、位置偏差を選択可能です。

特徴 D-6 | システム構成 D-10 | 価格 D-11

◇パルス列入力
CA、*CA、CB、*CB



◇パルス列出力
FA 、*FA 、FB 、*FB 、FZ 、*FZ　差動出力



●パラメーター一覧
◇標準パラメータ

番号	位置決め機能内蔵タイプ 名称	パルス列入力タイプ 名称
1	手動送り速度1	手動送り速度1
2	手動送り速度2	手動送り速度2
3	手動送り速度3	手動送り速度3
4	手動送り速度4	手動送り速度4
5	手動送り速度5	手動送り速度5
6	手動送り速度6	手動送り速度6
7	手動送り速度7	手動送り速度7
8	位置決め速度1	未使用
9	位置決め速度2	未使用
10	位置決め速度3	未使用
11	位置決め速度4	未使用
12～15	未使用	未使用
16	最大回転速度	最大回転速度
17	オーバーライド1	オーバーライド1
18	オーバーライド2	オーバーライド2
19	オーバーライド4	オーバーライド4
20	オーバーライド8	オーバーライド8
21	加速時間1	加速時間1
22	減速時間1	減速時間1
23	加速時間2	加速時間2
24	減速時間2	減速時間2
25	S字時間	S字時間
26～30	未使用	未使用
31	チューニング方式	チューニング方式
32	負荷慣性比	負荷慣性比
33	動作時速度応答	動作時速度応答
34	停止時速度応答	停止時速度応答
35	停止検出幅	停止検出幅
36	停止判別時間	停止判別時間
37	トルクフィルタ時定数	トルクフィルタ時定数
38	速度調節器積分時間	速度調節器積分時間
39	位置調節器ゲイン	位置調節器ゲイン
40	フィードフォワードゲイン	フィードフォワードゲイン
41	速度設定フィルタ	速度設定フィルタ
42	速度帰還フィルタ	速度帰還フィルタ
43	未使用	トルク設定フィルタ
44	振動抑制時定数	振動抑制時定数
45	振動抑制ゲイン	振動抑制ゲイン
46～50	未使用	未使用

番号	位置決め機能内蔵タイプ 名称	パルス列入力タイプ 名称
51	速度一致幅	速度一致幅
52	速度ゼロ幅	速度ゼロ幅
53	偏差ゼロ幅	偏差ゼロ幅
54	偏差オーバー幅	偏差オーバー幅
55	位置決め完了出力形態	位置決め完了出力形態
56	位置決め完了出力時間	位置決め完了出力時間
57	位置決め完了判別時間	位置決め完了判別時間
58	過負荷予報レベル	過負荷予報レベル
59	最大トルク制限値	最大トルク制限値
60～61	未使用	未使用
62	定点／通過点検出	定点／通過点検出
63	定点／通過点検出位置1	定点／通過点検出位置1
64	定点／通過点検出位置2	定点／通過点検出位置2
65	定点検出範囲	定点検出範囲
66	原点検出範囲	原点検出範囲
67	未使用	位置検出機能有効／無効
68～70	未使用	未使用
71	原点復帰パターン	原点復帰パターン
72	原点復帰方向	原点復帰方向
73	Z相検出有効／無効	Z相検出有効／無効
74	原点LS論理	原点LS論理
75	原点復帰速度	原点復帰速度
76	原点検出クリープ速度	原点検出クリープ速度
77	原点シフト量	原点シフト量
78	原点復帰戻り量	原点復帰戻り量
79	原点復帰位置	原点復帰位置
80	プリセット位置	プリセット位置
81	割込移動量	割込移動量
82	スキップ送り量	未使用
83	スキップ送り速度	未使用
84	＋リミッタ検出位置	未使用
85	－リミッタ検出位置	未使用
86	バックラッシ補正	未使用
87～89	未使用	未使用
90	未使用	未使用
91	指令パルス補正α	指令パルス補正α
92	指令パルス補正β	指令パルス補正β
93	パルス列比率1	パルス列比率1
94	パルス列比率2	パルス列比率2
95	位置データ小数点位置	位置データ小数点位置
96～99	未使用	未使用

●ユーザーズマニュアルをご用意しています。詳細についてはお近くの支店、営業所にお問い合わせください。

仕様・特性 D-12 | 外形図 D-17 | 接続 D-22 | 組み合わせ一覧 D-28

◇システムパラメータ（位置決め機能内蔵タイプ）

番号	名称
1	CONT1信号割当
2	CONT2信号割当
3	CONT3信号割当
4	CONT4信号割当
5	CONT5信号割当
6	CONT6信号割当
7	CONT7信号割当
8	CONT8信号割当
9	CONT9信号割当
10	CONT10信号割当
11	CONT11信号割当
12	CONT12信号割当
13	CONT13信号割当
14	AD0（固定）
15	AD1（固定）
16	AD2（固定）
17	AD3（固定）
18	AD4（固定）
19	AD5（固定）
20	AD6（固定）
21	AD7（固定）
22	パラメータRAM化1
23	パラメータRAM化2
24	パラメータRAM化3
25	パラメータRAM化4
26	パラメータRAM化5
27	パラメータRAM化6
28	位置決めデータRAM化1
29	位置決めデータRAM化2
30	位置決めデータRAM化3
31	OUT1信号割当
32	OUT2信号割当
33	OUT3信号割当
34	OUT4信号割当
35	OUT5信号割当
36	OUT6信号割当
37	OUT7信号割当
38	OUT8信号割当
39	OUT9信号割当
40	OUT10信号割当
41～59	未使用

番号	名称
60	未使用
61	未使用
62	未使用
63	速度指令ゲイン
64	速度指令オフセット
65	未使用
66	未使用
67	モニタ1信号割当
68	モニタ2信号割当
69	モニタ1スケール
70	モニタ1オフセット
71	モニタ2スケール
72	モニタ2オフセット
73	モニタ1、2出力形態
74	未使用
75	位置指令形態
76	＋ソフトOT検出位置
77	－ソフトOT検出位置
78	パルス列入力形態
79	出力パルス数
80	回転方向切替
81	停止時動作
82	ブレーキ動作時間
83	ブレーキ開放時間
84	不足電圧時動作
85	不足電圧アラーム検出
86	回生抵抗サーマル
87	CONT常時有効1
88	CONT常時有効2
89	初期表示
90～93	未使用
94	パラメータ書換禁止
95	位置決めデータ書換禁止
96	局番
97	通信ボーレート
98	バイナリ／BCD選択
99	INC／ABSシステム

CONT割当番号例

システムパラメータ1～13

0：無指定
1：運転指令［RUN］
2：正転指令［FWD］
3：逆転指令［REV］
4：自動起動［START］
5：原点復帰［ORG］
6：原点LS［LS］
7：＋OT
8：－OT
9：ABS／INC
10：強制停止［EMG］
11：リセット［RST］
12：VEL0
13：VEL1
14：ACC0
16：位置プリセット
27：パルス列比率1
28：パルス列比率2
29：P動作
30：トルク制限
31：一時停止
32：位置決めキャンセル
34：外部故障入力
35：ティーチング
39：即値書換指令
40：即値データ選択1
41：即値データ選択2
43：オーバーライド有効
44：オーバーライド1
45：オーバーライド2
46：オーバーライド4
47：オーバーライド8
48：割込有効
49：割込入力
50：偏差クリア
51：多段速［x1］
52：多段速［x2］
53：多段速［x3］
54：フリーラン
55：編集許可指令
56：現在位置出力

OUT割当番号例

システムパラメータ31～40

0：無指定
1：レディ［RDY］
2：位置決め完了［PSET］
13：書換完了
14：ブレーキタイミング
15：発電制動
16：アラーム検出
17：定点・通過点1
18：定点・通過点2
19：リミッタ検出
20：OT検出
21：サイクルエンド検出
22：原点復帰完了
23：偏差ゼロ
24：速度ゼロ
25：速度到達
26：トルク制限検出
27：過負荷予報
28：CPUレディ
29：編集許可中
30：データエラー
31：アドレスエラー
32：アラームコード0
33：アラームコード1
34：アラームコード2
35：アラームコード3
36：アラームコード4
38：＋OT検出
39：－OT検出
40：原点LS検出
41：強制停止検出
60：MD0
61：MD1
62：MD2
63：MD3
64：MD4
65：MD5
66：MD6
67：MD7
75：位置プリセット完了

特徴 D-6 | システム構成 D-10 | 価格 D-11

◇システムパラメータ（パルス列入力タイプ）

番号	名称
1	CONT1信号割当
2	CONT2信号割当
3	CONT3信号割当
4	CONT4信号割当
5	CONT5信号割当
6	CONT6信号割当
7	CONT7信号割当
8	CONT8信号割当
9	未使用
10	未使用
11	未使用
12	未使用
13	未使用
14	未使用
15	未使用
16	未使用
17	未使用
18	未使用
19	未使用
20	未使用
21	未使用
22	パラメータRAM化1
23	パラメータRAM化2
24	パラメータRAM化3
25	パラメータRAM化4
26	パラメータRAM化5
27	パラメータRAM化6
28	パラメータRAM化7
29	パラメータRAM化8
30	パラメータRAM化9
31	OUT1信号割当
32	OUT2信号割当
33	OUT3信号割当
34	OUT4信号割当
35	OUT5信号割当
36	未使用
37	未使用
38	未使用
39	未使用
40	未使用
41～59	未使用

番号	名称
60	トルク指令機能切換
61	速度制限切換
62	トルク制限切換
63	速度指令ゲイン
64	速度指令オフセット
65	トルク指令ゲイン
66	トルク指令オフセット
67	モニタ1信号割当
68	モニタ2信号割当
69	モニタ1スケール
70	モニタ1オフセット
71	モニタ2スケール
72	モニタ2オフセット
73	モニタ1、2出力形態
74	未使用
75	位置指令形態
76	＋ソフトOT検出位置
77	－ソフトOT検出位置
78	パルス列入力形態
79	出力パルス数
80	回転方向切替
81	停止時動作
82	ブレーキ動作時間
83	ブレーキ開放時間
84	不足電圧時動作
85	不足電圧アラーム検出
86	回生抵抗サーマル
87	CONT常時有効1
88	CONT常時有効2
89	初期表示
90～93	未使用
94	パラメータ書換禁止
95	未使用
96	局番
97	通信ボーレート
98	未使用
99	INC／ABSシステム

CONT割当番号例

システムパラメータ1～8

0：無指定
1：運転指令［RUN］
2：正転指令［FWD］
3：逆転指令［REV］
5：原点復帰［ORG］
6：原点LS［LS］
7：＋OT
8：－OT
10：強制停止［EMG］
11：リセット［RST］
14：ACC0
16：位置プリセット
27：パルス列比率1
28：パルス列比率2
29：P動作
30：トルク制限
34：外部故障入力
37：位置制御
38：トルク制御
43：オーバーライド有効
44：オーバーライド1
45：オーバーライド2
46：オーバーライド4
47：オーバーライド8
48：割込有効
49：割込入力
50：偏差クリア
51：多段速［x1］
52：多段速［x2］
53：多段速［x3］
54：フリーラン
55：編集許可指令
56：現在位置出力

OUT割当番号例

システムパラメータ31～35

0：無指定
1：レディ［RDY］
2：位置決め完了［PSET］
14：ブレーキタイミング
15：発電制動
16：アラーム検出
17：定点・通過点1
18：定点・通過点2
20：OT検出
22：原点復帰完了
23：偏差ゼロ
24：速度ゼロ
25：速度到達
26：トルク制限検出
27：過負荷予報
28：CPUレディ
29：編集許可中
31：アドレスエラー
32：アラームコード0
33：アラームコード1
34：アラームコード2
35：アラームコード3
36：アラームコード4
38：＋OT検出
39：－OT検出
40：原点LS検出
41：強制停止検出
75：位置プリセット完了

仕様・特性 D-12 | 外形図 D-17 | 接続 D-22 | 組み合わせ一覧 D-28

■モーター／アンプ組み合わせ一覧

ユニットを構成するモーターおよびアンプの品名は次のようになっています。

●位置決め機能内蔵タイプ（Lタイプ）

タイプ	電源入力	電磁ブレーキ	品名	モーター部 品名	ギヤヘッド部 品名	アンプ部 品名
標準	単相 100V-115V	無	**DX05AD**	DXMS0005-FB	—	DXDL005-A
		付	**DX05AMD**	DXMS0005-FBM	—	
		無	**DX010AD**	DXMS0010-AB	—	DXDL010-A
		付	**DX010AMD**	DXMS0010-ABM	—	
		無	**DX220AD**	DXMS2020-AA	—	DXDL020-A
		付	**DX220AMD**	DXMS2020-AAM	—	
	三相 200V-230V	無	**DX05SD**	DXMS0005-FB	—	DXDL005-S
		付	**DX05SMD**	DXMS0005-FBM	—	
		無	**DX010SD**	DXMS0010-SB	—	DXDL010-S
		付	**DX010SMD**	DXMS0010-SBM	—	
		無	**DX220SD**	DXMS2020-SA	—	DXDL020-S
		付	**DX220SMD**	DXMS2020-SAM	—	
		無	**DX240SD**	DXMS2040-SA	—	DXDL040-S
		付	**DX240SMD**	DXMS2040-SAM	—	
		無	**DX475SD**	DXMS4075-SA	—	DXDL075-S
		付	**DX475SMD**	DXMS4075-SAM	—	
		無	**DX6100SD**	DXMS6100-SA	—	DXDL100-S
		付	**DX6100SMD**	DXMS6100-SAM	—	
		無	**DX6150SD**	DXMS6150-SA	—	DXDL150-S
		付	**DX6150SMD**	DXMS6150-SAM	—	
ギヤ付	単相 100V-115V	無	**DX220AD-**□	DXMS2020-AA	DXGS020-09 DXGS020-25	DXDL020-A
		付	**DX220AMD-**□	DXMS2020-AAM		
	三相 200V-230V	無	**DX220SD-**□	DXMS2020-SA	DXGS020-09 DXGS020-25	DXDL020-S
		付	**DX220SMD-**□	DXMS2020-SAM		
		無	**DX240SD-**□	DXMS2040-SA	DXGS040-09 DXGS040-25	DXDL040-S
		付	**DX240SMD-**□	DXMS2040-SAM		
		無	**DX475SD-**□	DXMS4075-SA	DXGS075-09 DXGS075-25	DXDL075-S
		付	**DX475SMD-**□	DXMS4075-SAM		

●ギヤ付モーター品名中の□には減速比を表す数字が入ります。また、ギヤ付モーターの場合、モーターとギヤヘッドはお客様での組み付けになります。（➜ D-68ページ）

●パルス列入力タイプ（Vタイプ）

タイプ	電源入力	電磁ブレーキ	品名	モーター部 品名	ギヤヘッド部 品名	アンプ部 品名
標準	単相 100V-115V	無	**DX05A**	DXMS0005-FB	—	DXDV005-A
		付	**DX05AM**	DXMS0005-FBM	—	
		無	**DX010A**	DXMS0010-AB	—	DXDV010-A
		付	**DX010AM**	DXMS0010-ABM	—	
		無	**DX220A**	DXMS2020-AA	—	DXDV020-A
		付	**DX220AM**	DXMS2020-AAM	—	
	三相 200V-230V	無	**DX05S**	DXMS0005-FB	—	DXDV005-S
		付	**DX05SM**	DXMS0005-FBM	—	
		無	**DX010S**	DXMS0010-SB	—	DXDV010-S
		付	**DX010SM**	DXMS0010-SBM	—	
		無	**DX220S**	DXMS2020-SA	—	DXDV020-S
		付	**DX220SM**	DXMS2020-SAM	—	
		無	**DX240S**	DXMS2040-SA	—	DXDV040-S
		付	**DX240SM**	DXMS2040-SAM	—	
		無	**DX475S**	DXMS4075-SA	—	DXDV075-S
		付	**DX475SM**	DXMS4075-SAM	—	
		無	**DX6100S**	DXMS6100-SA	—	DXDV100-S
		付	**DX6100SM**	DXMS6100-SAM	—	
		無	**DX6150S**	DXMS6150-SA	—	DXDV150-S
		付	**DX6150SM**	DXMS6150-SAM	—	
ギヤ付	単相 100V-115V	無	**DX220A-**□	DXMS2020-AA	DXGS020-09 DXGS020-25	DXDV020-A
		付	**DX220AM-**□	DXMS2020-AAM		
	三相 200V-230V	無	**DX220S-**□	DXMS2020-SA	DXGS020-09 DXGS020-25	DXDV020-S
		付	**DX220SM-**□	DXMS2020-SAM		
		無	**DX240S-**□	DXMS2040-SA	DXGS040-09 DXGS040-25	DXDV040-S
		付	**DX240SM-**□	DXMS2040-SAM		
		無	**DX475S-**□	DXMS4075-SA	DXGS075-09 DXGS075-25	DXDV075-S
		付	**DX475SM-**□	DXMS4075-SAM		

●ギヤ付モーター品名中の□には減速比を表す数字が入ります。また、ギヤ付モーターの場合、モーターとギヤヘッドはお客様での組み付けになります。（➜ D-68ページ）